ON-VEHICLE NAVIGATION APPARATUS

Publication number: JP9287968
Publication date: 1997-11-04

Inventor:

FUTAMURA MITSUHIRO

Applicant:

AISIN AW CO

Classification:
- international:

G09B29/00; G01C21/00; G08G1/0969; G09B29/00;

G01C21/00; G08G1/0969; (IPC1-7): G01C21/00;

G08G1/0969; G09B29/00

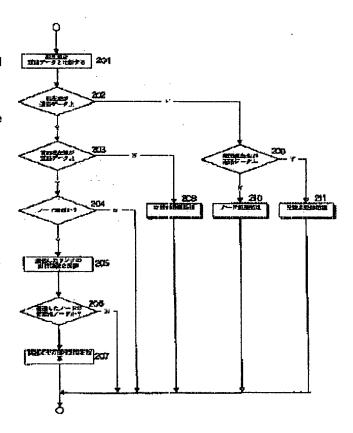
- European:

Application number: JP19960101668 19960423 Priority number(s): JP19960101668 19960423

Report a data error here

Abstract of JP9287968

PROBLEM TO BE SOLVED: To guide a route in detail by making use of travel locus data. SOLUTION: The on-vehicle navigation apparatus comprises, in addition to a CD-ROM for storing map data for guiding a route and road data, storage means for storing travel locus data of the usual traveling. The locus data includes added node data when the angle of bearing change is larger than a predetermined value, link data for coupling between the nodes generated and registered when the node is added and having length, number of travels and mean vehicle speed data, and node having branch, and intersection data having number of times at each travel link to the entrance link, passing predetermined mean time. These locus data are stored, and utilized for searching the route.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

(19) D本国格許庁 (JP)

数 4 #1 华 噩 4 (12)

特開平9-287968

(11)特許出願公開番号

(43)公開日 平成9年(1997)11月4日

F 1 G 0 1 C 21/W G G 0 8 G 1/1889 G 0 9 B 29/W F						1
21/00 G 0 1 C 21/00 1/0969 G 0 8 G 1/0969 29/00 G 0 9 B 29/00	(51) Int C.	数の記事	广内教型部中	P. I		技術教所
1/0969 G 0 8 G 1/0969 29/00 G 0 9 B 29/00					1/00	Ç
29/00 C09B 29/00	G 0 8 G 1/0969			5080	1/0969	
					00/6	ſĿ,

警査請求 未請求 請求項の数5 01 (全14 頁)

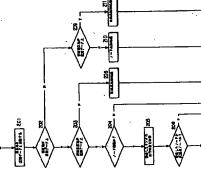
000100768 アイシン・エス・ダブリュ株式会社	着凶宗安城市摩井町高街10番地 甘光安 春光成 東京市野井町高田10番地アイツン・	エイ・ダブリュ株式会社内(の代型人) 沖煙士 駆川 昌信 (外7名)	
(71)出題人 000100768	(72) 発明者	(74)代理人	
特閣 平8-101668	平成8年(1996)4月23日		
(21) 出國泰母	(22) 出題日		

(54) [発明の名称] 本両用ナビゲーション装置

(51) [聚約]

【課題】 走行軌路データを括用し、きめ細かい経路案 **内を行う。**

【解決手段】 経路案内を行うための地図データ、道路 ノードからなり、進入リンクに対する進行リンク毎に走 タからなり、これら走行軌跡データを蓄積していき、こ データ等を記憶したCD-ROM以外に、普段走行した ときの走行軌跡データを配伍する記伍手段を備え、走行 肌跡データは、方位変化の角度が所定値以上大きいとき に追加されるノードデータ、ノードが追加されるときに 発生して登録され、長さ、走行回数及び平均車選データ 等を有するノード間を結ぶリンクデータ、分岐を有する 行回数、通過所要平均時間のデータを有する交差点デー れを活用して経路探索を行うこと特徴とする。



し、眩登録された道路データと情報記憶手段に記憶され た道路データとを基に経路探索を行うことを特徴とする (精水項1) 車両の走行軌跡を道路データとして登録 **車両用ナアゲーツョン装置。**

第次項2】 車両の現在位置を検出する現在位置検出

目的地や経路を算出するために必要な情報を入力する入

経路案内を行うために必要な全てのデータを格納した情 カ手段と、

2

前記入力手段により入力された情報および前記情報記憶 手段に格納されたデータに基づき目的地までの経路を算 報記憶手段と

出する経路算出手段

前記経路情報記憶手段に記憶された経路に基づき経路索 前記経路算出手段により算出された経路を記憶する経路 情報記憶手段と

前記情報記憶手段は走行軌跡データを書積する軌跡デー 内を行う案内手段とを備え、 タ蓄積手段を有し、

前記経路算出手段は、走行軌跡データに基づいた経路探 紫を行うことが可能であることを特徴とする車両用ナビ ゲーション装配。

[精水項3] 前記経路算出手段は、交差点データに記 憶されている交差点所要時間を基に最短時間の経路探索 を行うことを特徴とする請求項2記載の車両用ナビゲー

一ド間の所要時間を基に最短時間の経路探索を行うこと 前記経路算出手段は、過去に走行したノ を特徴とする請求項2記載の車両用ナビゲーション装 [開水風4] ション装置。

一ドが迫加される時に発生して登録され、長さ、登録回 【精水項5】 前記走行動跡データは、方位変化の角度 が所定値以上大きい時に追加されるノードデータと、ノ 数及び平均車速データ等を有するノード間を結ぶリンク データと、分岐を有するノードからなり、進入リンクに 対する進行リンク毎に走行回数、通過所要平均時間のデ **一タを有する交差点データとからなることを特徴とする 静状項 1 ~4 のうち向れか 1 煩記数の車両用ナビゲーツ**

[発明の詳細な説明]

0001

[発明の属する技術分野] 本発明は走行するごとにその 訓跡を逐次記憶装置に蓄積していき、蓄積したデータを ルート探索に活用するようにした車両用ナビゲーション 英暦に関する。

れ、目的地を入力することにより、その目的地までの走 [従来の技術] 従来、不案内な道路での運転をスムーズ に行えるようにするための各種経路誘導装置が提案さ

特別平9-287968

3

路務薄装置においては、交差点データ、ノードデータ等 行すべき道路の誘導を行う経路誘導装置がある。この経 を探索し、探索したルートを画面表示して案内するよう の道路データ、地図データ等をCD-ROMに配憶させ ておき、例えば、最短距離で行ける目的地までのルート にしている。

0003

D-ROMに配像されている道路は、所定幅以上の道路 内ルート上に普段走行している道路が含まれるとはかぎ おいては、CD-ROMに記憶させた道路データに基づ いてルート探索しているが、ルート探索に活用されるC ルートが得たい場合があっても、必ずしも探察された案 [発用が解決しようとする課題] 従来の経路誘導装置に に限られており、植い道路等はルート探索の対象にされ ていない。また、普段走行している道路を活用した探索

【0004】本発明はかかる事情に鑑みてなされたもの で、普段走行しているデータを活用し、きめ細かい経路 案内を行うことが可能な車両用ナビゲーション装置を提 供することを目的とする。 541.

[0000]

8

的地へ到遠できる経路探索を行うことを特徴とするもの 加されるときに発生して登録され、長さ、走行回数及び 有する交差点データからなっており、記憶されている交 差点所要時間、ノード間の所要時間を基に最短時間の経 タ、分岐を有するノードからなり、進入リンクに対する 【課題を解決するための手段】本発明は、車両の走行軌 跡を登録しておき、交差点聞またはノード閒の少なくと もどちらか一方の通過所要時間を基にして最短時間で目 である。走行軌跡のデータは、方位変化の角度が所定値 以上大きいときに追加されるノードデータ、ノードが追 進行リンク毎に走行回数、通過所要平均時間のデータを 平均車選データ等を有するノード間を結ぶリンクデー 路探索を行うことを特徴とする。 2

[作用及び発明の効果] 本発明は、経路案内を行うため データ、ノードデータ、目的地点データ以外に、走行時 る時間等が分かり、これをルート探索に活用することに からのルート探索が行うことが可能となる。例えば、C **を行動跡データに基づく探索では、最短時間探索も可能** すれば、ドライバの好みも考慮したきめ細かいルート探 に予めCD-ROMに格納してある地図データ、交登点 の軌跡データを選次取り込んで響積する。走行軌跡デー ので、ノード間の所要時間、交差点を通過するのに要す より、予め入力したCD-ROMデータとは違った観点 であり、また、走行回数が多い道路の重み付けを大きく タは、普段走行したことのあるデータが蓄積されている D-ROMデータでは、通常、最短距離を探索するが、 紫、ルート案内を行うことが可能となる。 [0000] \$

[0007]

င္သ

[0008] 入出力装置1は、目的地を入力したり、運 ョン処理を中央処理装置4に指示すると共に、処理後の データなどをプリント出力する機能を備えている。その り、運転者のリクエストに応じ自動的に経路案内等を画 転者が必要な時に案内情報を音声および/または画面に より出力できるように、運転者の意志によりナビゲーシ 機能を実現するための手段として、入力部には、目的地 を電話番号や地図上の座標などで入力したり、経路案内 面で表示するディスプレイ12、中央処理装置4で処理 したデータや情報配位装置3に格納されたデータをプリ ント出力するプリンタ13および経路案内等を音声で出 をリクエストしたりするタッチスイッチ11や操作スイ ッチを有し、出力部には、入力データを画面表示した カするスピーカ16などを備えている。

【0009】ここで、音声入力を可能にするための音声

積したり、運転者の要求により通信回線を介して設備情 示出力すると共に、本画面に経路案内の数定および経路 **一液晶表示器により構成されており、中央処理装置4が** 認識技置やICカードや磁気カードに記録されたデータ ともできる。また、ナビゲーションに必要なデータを蓄 報等を提供する情報センターや、あらかじめ地図データ や目的地データなどの運転者の固有データが記憶されて いる電子手模などの情報頭との間でデータのやりとりを [0010] ディスプレイ12は、カラーCRTやカラ 処理する地図データや案内データに基づく目標名入力画 面、、経路散定画面、区間図画面、交差点図画面、交差 点等のナビゲーションに必要なすべての画面をカラー被 誘導中の案内や画面の切り換え撥作を行うためのポタン が表示される。特に、通過交差点名などの通過交差点情 **製は、随時、区間図画面にポップアップでカラー表示さ** を読み取るための記録カード読み取り装置を付加するこ 行うためのデータ通信装置を付加することもできる。

タッチパネル11が散けられており、ボタンをタッチす 【0011】このディスプレイ12は、週転席近傍のイ ンストルメントパネル内に散けられており、運転者は区 間図を見ることにより自車両の現在地を確認し、またこ た、ディスプレイ12には機能ボタンの表示に対応して れからの経路についての情報を得ることができる。ま

タフェース47および現在位置検出装置2のセンサ信号 を取り込むためのセンサ入力インタフェース48、内部

8

ることにより入力される信号に基づいて上記の操作が実 行されるように構成されている。このボタンとタッチス イッチなどから構成される入力信号発生手段は入力部を 構成するものであるが、ここではその詳細な説明を省略 [0012] 現在位置検出装置2は、衛星航法システム (GPS) を利用したGPS受信装置21、VICS受 運転者の要求により通信回線を介して提供される情報セ ンターとの間でデータのやりとりを行うデータ送受信装 閏23、地磁気センサなどで構成される絶対方位センサ 24、ステアリングセンサ、ジャイロ錦で構成される相 対方位センサ25、車輪の回転数から走行距離を検出す 信装置 2 2、ナビゲーションに必要なデータを蓄積し、 る距離センサ26などを備えている。

[0013] 情報記憶装置3は、経路誘導に必要な地図 データ、交差点データ、ノードデータ、道路データ、写 真データ、蛩暈抽点データ、紫内地点データ、目的地デ **ータ、電話番号データ、探案プログラム等の本実施例配** 戯のフローチャートに示す処理を含む走行動跡に基づい た探索を行うプログラム、登録回数に応じた探索を実行 させるプログラム等のナビゲーション装置に必要なすべ てのデータファイル及び制御プログラムが記録されたC D-R OM3 a と、走行するごとに道路軌跡を記憶して いき、ルート探索に利用できる軌跡データを配伍するメ モリカード3bからなっている。本実施例では上記各種 が、後述する中央処理装置4に配散される第1ROMに 別御プログラムはCD-ROM3aに格納されている 格施しても良い。

も既存のプログラムを消去して告き換え可能にするもの [0014] 中央処理装置4は、種々の演算処理を実行 するCPU40、情報配億装置のCDからプログラムを のフラッシュメモリはCDのプログラムに変更があって 既み込んで格納するフラッシュメモリを備えている。こ である。また、フラッシュメモリのプログラムチェッ

ク、更新処理を行うプログラム (プログラム読み込み手 段)を格納した第1ROM41、設定された目的地の地 点座標、道路番号等の探索された経路案内情報や演算処 データが記憶された画像メモリ44、CPU40からの 理中のデータを一時的に格納するRAM42、超路案内 及び地図表示に必要な表示情報データが格納された第2 ROM43、ディスプレイへの画面表示に使用する画像 **教示出力慰御信号に払ろいて画像メモリ44から画像デ ータを取り出し、画像処理を施してディスプレイに出力** する画像プロセッサ45、CPUからの音声出力制御信 ズ、1つにまとまった文章、音箏を合成してアナログ信 **母に変換してスピーカ16に出力する音声プロセッサ4** 6、通信による入出力データのやり取りを行う通信イン 中に基心にて RAM42から数み出した音声、ファー

ダイアグ情報に日付や時間を記入するための時計49な どを備えている。ここで、経路策内は画面表示と音声出 力で行い、音声出力の有無は、運転者が選択できるよう に番取されている。

ータファイルを示し、道路数nのそれぞれに対して、道 ス、サイズおよび案内データのアドレス、サイズの各デ **一夕からなってる。前記道路番号は、分岐点間の道路毎** [0015] 図2は、図1に示したCD-ROM3aに る。図2(A)は極路算出手段により極路を算出し極路 案内を行うために必要なデータが格納された案内道路デ に方向(往路、復路)別に散定されている。前配形状デ **一夕は、図2(B)に示すように、各道路を複数のノー** ド(笛)で分割したとき、ノード数mのそれぞれに対し 路番号、長さ、道路風性データ、形状データのアドレ 格納された主要なデータファイルの構成例を示してい て東経、北緯からなる座領データを有している。

に、交差点 (または分岐点) 名称、注意点データ、道路 でいる。また、行き先方向データは、無効(行き先方向 右方向、斜め右方向、右に戻る方向、左方向、斜め左方 [0016] 前記案内データは、図2 (C) に示すよう 名称データ、道路名称データのアドレス、サイズおよび [0017] 前配行き先データは、図2 (D) に示すよ うに行き先道路番号、行き先名称、行き先名称音声デー タのアドレス、サイズおよび行き先方向データ、走行霖 内データからなる。前配行き先名称は、方面名称も含ん 行き先データのアドレス、サイズの各データからなる。 データを使用しない)、不要(案内をしない)、直進 向、左に戻る方向の情報を示すデータである。

2 **ータを基にした車両用ナビゲーション装置の処理の流れ** [0018]次に、情報処理装置3に記憶されているデ について図3により説明する。

索を行う (ステップS3)。 経路が決まると、現在位置 【0019】中央処理装置4のCPU51により経路案 内システムのプログラムが起動されると、現在位置検出 装置2により現在位置を検出し、情報配億装置3に配億 されているデータを読みだし、現在位置を中心としてそ の周辺地図を表示すると共に、現在位置の名称等を表示 する (ステップS1)。 於に、地名や施設名称等の目標 名、電話番号や住所、登録地点等を用いて目的地を設定 し (ステップS2) 、現在位置から目的地までの経路探 **検出装置2による現在位置追跡を行いながら、目的地に** 到着するまで経路案内・表示を繰り返し行う(ステップ S4)。 次に、図1のメモリカード3ちに記憶されてい る本発明の軌跡データについて説明する。本発明のシス テムでは走行した道路に関するデータを軌跡データとし CD-ROM3 aに記憶されているデータの他に、軌跡 て蓄積するためのメモリカードが接続され、探索時に、 データも利用できるようになっている。

20 データの構成例を示す図で、走行した道路軌跡を表すた 【0020】図4は動路データとして記憶されるノード

特別平9-287968

₹

をもたないノード「0」、分岐をもつノードは「1」で めに所定角度以上の方位の変化があった地点を、その東 **騒、北緯の座標として順番に番号を付してノードとして** 記憶する。なお、交差点番号は分岐をもつノードを交登 点として鏡別するための職別番号であり、例えば、分岐

ト等の算定に用いるためのものである。リンクの長さは 路なのか否か、或いはCD-ROM3 a に登録されてい され、これによりCD-ROMデータによる探索結果と の道路中の開始位置及び終了位置により、1 つの道路中 データの構成例を示す図で、ノード間をつないでいる線 をリンクとして登録する。リンクは始点ノード番号、終 同じノード間の線でも方向が反対の場合には始点ノード と終点ノードが入れ代わる。走行回数は実際に走った回 る登録回数は、実際に走った回数だけでなく、ユーザが 特に指示した場合にその回数を覚えておいて、探索コス ノード間の距離であり、平均車速は、走った回数が分か っているので、各時速の累積から求まる値である。走行 した日時データは、最後に走行した日時、あるいは走っ た履歴のデータである。道路識別は、CD-ROM3 a に記憶されている道路データとの関連を持たせるための 識別符号であり、CD-ROM3aに登録されている道 路には、案内対象としての道路と、細い道路等案内対象 外のものがあり、この職別符号は、案内対象としての道 ない道路なのかを徴別するためのものである。 道路録別 の中でCD-ROMのデータで案内できるデータである 場合は、CD-ROMの地図データ中の道路番号が登録 の結びつきがなされる。リンクはCD-ROMで登録さ れた道路よりも十分短い長さであるため、地図データ中 数であり、走行するごとに更新される。ユーザ操作によ 【0021】図5は軌跡データとして記憶されるリンク 点ノード番号をもっており、そのため方向を有していて のどこに存在するかを距離で表す。 2 ន

に、各進行リンク番号が付与され、進入→進行方向への 間、走行した日時データ (最後に通過した日時、あるい 【0022】図6は軌跡データとして配憶される交差点 データの構成例を示す図で、分岐をもつノードを交蓋点 ノードとして登録する。進入リンク数は、1つの交差点 に何本のリンクが入っているかを示し、進行リンクは造 入リンクに対して進行できるリンクである。 ノードとリ ンクの関係を示す図7(a)、リンクと交差点ノードと の関係を示す図7 (b)を参照すると、例えば、4巻路 の交差点ノードでは、進入リンク数4、1つの進入リン クに対する進行リンク数3となる。進入リンク番号ごと 走行回数、信号待ちや右左折時間等の通過所要平均時 は通過した履歴のデータ)が登録される。 ŝ

利用した本発明のルート探索処理について説明する。図 8 は探索方法の選択処理を示しており、探索開始時にメ [0023] 次に、CD-ROMデータ、軌路データを ニュー画面で、CD-ROMデータによるルート探禁、

9

梅開平9-287968

机跡データによるルート探索が選択できるようになって

ップ102)、例えば、図10 (a) に示すように、地 ップ101)、中央処理装置4のCPU51により経路 に基づくルート探索としたい場合、軌跡データによるル に沿った案内が口地点に到着するまで行われ、D地点に 到着後はルートR1に沿った案内が行われる (ステップ [0024] 汝に、図9、図10によりCD-ROMデ 5。図9において、メニュー画面でCD-ROMデータ によるルート探索を選択して目的地を散定すると(ステ 案内システムのプログラムが起動される。次いで、CD --ROMデータを読みだしてルート探索が行われ(ステ 点Aから目的地BまでのルートR1が探索される。この ルート上で例えば、地点Cと地点Dとの間を軌跡データ →ト探索を選択してルートR 1 上の地点Dを目的地とし て設定すると (ステップ103、ステップ104)、軌 跡データを読みだして、出発由ノード (地点C) を探索 開始点として、周辺リンク探索を行い、ルートR 1 上の 地点Dに到達するまで探索を行う (ステップ105~1 01)。 勢襷ゲータに軸ムへ茶繋が終げつたガートR3 が探索されると、現在地を認識し(ステップ108)、 走行軌跡を登録しながら(ステップ109)ルートR2 ータと軌跡データとを用いたルート探察処理に説明す 110, 27,7111)

1→P2→Q2……とそれぞれの探索を時系列的につな P1、P2……、助跡データに基づく探察をQ1、Q2 ぎ合わせるようにしてもよく、また、軌跡データに基づ [0025] 上記説明では、CD-ROMデータによる 探索ルートの中の一部を軌跡データによる探索で置き換 えるようにしたが、CD-ROMデータに基づく探案を ……としたとき、図10 (b) に示すように、P1→Q く探索を単独で行うようにしてもよい。

か否かを判断する(ステップ202)。現在地が道路デ 【0026】次に、軌跡データの登録処理について、図 11により説明する。図11は、図4~図6で示したデ ROMに記憶されている道路データと比較する(ステッ れとの比較により、現在、道路データ上を走っているの タ上にあるか否か判断し(ステップ203)、前回現在 過したリンク(前のノードと通過ノード間)の走行回数 5) 、通過したノードが交蓋点ノードであれば交差点で ステップ201)。ステップ203において、前回現在 **ータの更新を説明する図である。現在地を認識し、軌跡** データとして登録されている道路データもしくはCDー プ201)。ノードデータは座標をもっているので、こ **ータ上にあれば、前回現在地(前のノード)が道路デー** 地も道路データ上にあればノードを通過した時点で、通 (図5数照) を加算し (ステップ204、ステップ20 **地が登録軌跡上になければ、登録されたノードへ進入し** の進行方向への走行回数を加算する(ステップ206、

て、現在地が登録軌跡上にない場合、前回現在地が登録 軌跡上か否か判断し(ステップ209)、前回現在地も 登録軌跡上になければ、新しい道路を走っていることに 処理する (ステップ208)。ステップ202におい

0)。 ステップ 2 0 9 において、前回現在地が登録軌跡 上にある場合、登録されたノードから未登録の道路~分 岐したことになるので交差点登録処理を行う(ステップ なるので、ノードの追加処理を行う (ステップ21

211),

【0021】次に、図12により交差点登録処理につい て説明する。図12は、既登録の道路から未登録の道路 211)を示す処理フローである。既登録の道路から外 れた地点がノードか否か判断し (ステップ301) 、図 13 (a) に示すように、外れた地点がノードBであれ ば、ノードAとの間のリンクの走行回数を加算し(ステ ップ302)、未登録道路に対して新たにリンク番号を が交差点ノードとして登録されていなければノードBを へ外れた場合の交差点登録処理の例 (図11のステップ 発生させる (ステップ303)。 外れた地点のノードB 交費点ノードとし (ステップ304、ステップ30

ければ、図13 (b) に示すように、ノードAJノード 5)、同時に交差点ノードでの進行方向情報を、ステッ **ブ303で発生させたリンク番号で登録する(ステップ** 306)。 ステップ301で外れた地点Cがノードでな B間のリンクLをL1、L2に分割する。このとき分割 したリンクは、今までの走行回数を引き継いでいる。新 (ステップ308)。 未登録道路に対して新たなリンク **ードとし (ステップ310) . 交強点ノードでの進行方** 向情報をステップ309で発生させたリンク番号で登録 たなノードCを登録し (ステップ301) 、分割したリ 番号を発生し(ステップ309)、ノードCを交差点ノ ンクのうち通過したリンクL1の走行回数を加算する する (ステップ311)。

【0028】図14は、末登録の道路から既登録の道路 ップ402)。合意地点が交換点ノードとして散定され 点を含むリンクしをリンクし1、1.2に分割する。この もしくは既記憶の道路へ合流した場合の交差点登録処理 の例(図11のステップ208)を説明する処理フロー である。既登録もしくは既配備の道路に合流した地点が た未登録道路に対し新たなリンク番号を発生する(ステ ていなければノードを交達点ノードとし (ステップ40 4)、交差点ノードでの進入リンク情報を発生させたリ ンク番号で登録する。ステップ401で合併した地点が ノードでなければ、図15(b)に示すように、合漑勘 とき分割したリンクは、今までの走行回数を引き継いで いる。新たなノードを登録し(ステップ406)、分割 したリンクのうち通過したリンクL2の走行回数を加算 ノードか否か判断し (ステップ401) 、図15 (a) に示すように、合茂した地点がノードであれば、合筑し

する (ステップ401)。 未登録道路に対して新たなり

SS

てきたことになるので、このノードを交差点として登録

9 リンク情報を発生させたリンク番号で登録する(ステッ ンク番号を発生し(ステップ408)、ノードを交差点 ノードとし (ステップ409) 、 交差点ノードでの進入

定値以上変化した前回位置をノードとして登録し(ステ ップ502)、未登録道路に対して新たなリンク番号を 発生させる (ステップ503)。 一方、図17 (b) に 示すように方位変化角が小さい場合には、前のノードか り、方位変化角度が所定値以上か否か判断し(ステップ 501)、図17 (a) に示すように方位変化角度が所 ら長い距離でも追加する必要がないので、ノード追加処 [0029] 次に、図16によりノード追加処理につい て説明する。ノード追加処理は、図11で説明したよう に、新しい道路を走っているときに行われる処理であ

2

ន とした周辺探索処理について説明する。まず、探索開始 リンクに対して重み付けしてコスト計算するための変数 [0030] 次に、図18により所要時間を探索コスト 1)。探索コストvは、1つの交差点に繋がっている各 ノードn dの探索コストをvとする (ステップ60

ップ602)、交差点ノードであれば、ノードndの探 (ステップ604) 、交差点データから進入→進行リン である。ノードndが交差点ノードか否か判断し(ステ 緊進入リンクに対する進行リンク数をnoutとし (ス テップ603)、nout分の処理が終了しなければ

ク方向への走行回数を取り出し(ステップ605)、交 6)、変数 v に交差点を通過する所要時間(通過所要平 (リンク) 所要時間 (リンクの距離を平均車速で割った 均時間)を加え(ステップ607)、さちにノード間 差点での走行回数が0回でなければ(ステップ60

値)を加算し(ステップ608)、その結果を進行リン クの探索コストとする。以上の処理をnout分の処理 が終てするまで行う。ステップ606で走行回数が0回 ステップ602において、ノードn dが交差点ノードで ない場合は、ノードndを始点とするリンクをリンクデ 10、ステップ611)、リンクの走行回数が0回でな ければ (ステップ612)、変数 v にノード間所要時間 を加えてこれを探索コストレ (ステップ613、ステッ ータから検索してその走行回数を取り出し (ステップ6 の場合は、進入禁止の可能性があるので探索はしない。

プ614)、ステップ612において、リンクの走行回 数が0回の場合には、一方通行の可能性があるので探索 しない。こうして、探索が終了すると、探索開始ノード を更新する。このとき、探索中のノードの中で、最もコ ストの少ないノードを選択し、このような処理を目的地 リードに到達するまで行う。この処理により、所要時間 が最も少ないルート探索が行われることになる。

梅開平9-287968

登録回数が設定されているので、ユーザ操作回数に応じ [0031] なお、リンクデータにはユーザ操作による てノード間所要時間を減らすことにより、ユーザーの好 みを加味したルート探索を行うことも可能である。 [図面の簡単な説明]

【図1】 本発明に係るナピゲーション装置の一例を示 す図である。

【図2】 CD-ROMに記憶された主要なデータファ イルの構成例を示す図である。

【図3】 システム全体の流れを説明するためのフロー ノードデータの構成例を示す図である。 図である。 [図4]

リンクデータの構成例を示す図である。 [図2]

交差点データの構成例を示す図である。 [98]

ノードとリンク及びリンクと交差点ノードの 関係を説明する図である。 [区]

本発明のルート探索処理のフローを示す図で [図8] 探索処理方法の選択を説明する図である。 [6図] 【図10】 本発明のルート探索の例を説明する図であ

軌跡データの登録処理フローを説明する図 [図11] である。

交差点登録処理フローを説明する図であ [図12] る。 [図13]

交差点登録処理を説明するための図であ

交差点登録処理フローを説明する図であ [🛭 14]

交差点登録処理を説明するための図であ [図15]

ノード追加処理フローを説明する図であ [図16] 【図17】 ノード追加処理を説明するための図であ

[図18] 周辺リンク探索処理フローを説明する図で

[符号の説明]

1 …入出力装置、2 …現在位置検出装置、3 …情報記憶 40 装置、4…中央処理装置、11…タッチスイッチ、12 …ディスプレイ、13…プリンタ、16…スピーカ、2 l …GPS受信装置、2.2…ピーコン受信装置、2.3… 45…画像プロセッサ、46…音声プロセッサ、47… 42…RAM、43…第2ROM、44…画像メモリ、 データ送受信装置、40…CPU、41…第1ROM、 通信インタフェイス、48…センサ入力インタフェイ ス、49…時計

